Анализ сетевых данных и обнаружение аномалий с использованием методов машинного обучения и экстремального анализа

Студент: Гущин Станислав Алексеевич Научный руководитель: Горшенин Андрей Константинович

Содержание

1	Введение	2
2	Описание данных	2
3	Предварительная визуализация данных	3
4	Агрегирование потоков	4
5	Архитектура вариационного автоэнкодера (VAE)	5
6	Обучение вариационного автоэнкодера (VAE)	6
7	Кластеризация латентных признаков (KMeans)	7
8	Обнаружение аномалий через ошибку реконструкции	8
9	Сравнение характеристик аномалий	9
10	Определение оптимального числа эксцессов	10
11	Анализ интервалов между превышениями	10
12	Вариационный автоэнкодер с нормализующими потоками (VAE $+$ NF)	14
13	Выводы и обсуждение результатов	15
14	Заключение	16

1 Введение

Целью данной работы является анализ большого объёма сетевых данных (более 1.3 миллиона пакетов) с целью выявления аномальных потоков и нетипичного поведения в трафике. Для решения задачи использовались методы машинного обучения (VAE и кластеризация KMeans), а также статистический анализ экстремальных значений РОТ. Анализ проводился в среде Jupyter Notebook на языке Python с использованием библиотек pandas, matplotlib, seaborn, scikit-learn, torch и др.

2 Описание данных

Входной набор данных представляет собой CSV-файл, содержащий следующие столбцы:

- No. номер пакета в последовательности;
- Time время захвата пакета;
- Source IP-адрес источника;
- **Destination** IP-адрес получателя;
- **Protocol** используемый сетевой протокол (TCP, UDP, DNS, WireGuard и т.д.);
- Length размер пакета в байтах;
- Info дополнительная информация о пакете (например, флаги TCP).

Рисунок 1. Первые и последние строки датафрейма с данными:

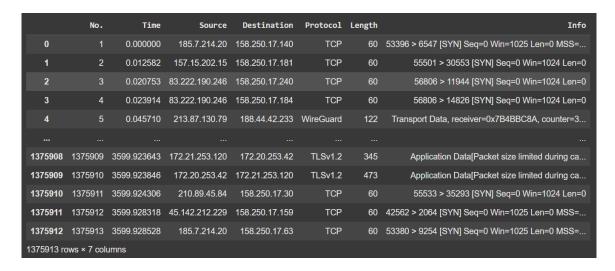


Рис. 1: Просмотр загруженных сетевых пакетов

В наборе содержится 1 375 913 строк и 7 столбцов. Это представляет собой большой объём трафика, типичный для сетевого мониторинга.

3 Предварительная визуализация данных

Для первичного понимания структуры трафика были построены графики зависимости времени от источников и назначения пакетов. Также выполнен групповой анализ по длине пакетов:

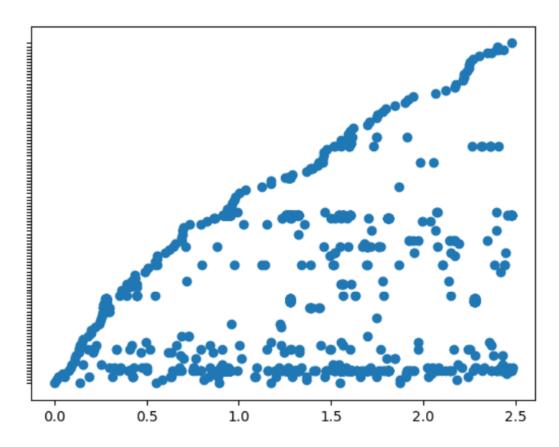


Рис. 2: Точечная диаграмма: Source (у) vs Time (х) (первые 1000 записей)

График показывает, что активность IP-адресов распределена неравномерно во времени. Для более точного анализа данных было выполнено агрегирование по потокам.

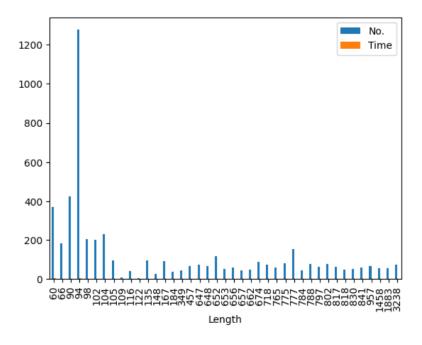


Рис. 3: Группировка по длине пакета: частоты встречаемости

Из графика видно, что преобладают пакеты длиной 94 байт. Это характерно для SYN-пакетов TCP, инициирующих соединение.

4 Агрегирование потоков

Данные были преобразованы в потоковую форму — сгруппированы по комбинациям IP-адресов, протоколов и других признаков. Получены метрики:

- общее число пакетов в потоке (packet count),
- продолжительность потока (duration),
- средний, минимальный, максимальный и стандартное отклонение размера пакетов.

Итоговая таблица содержит 754 255 потоков.

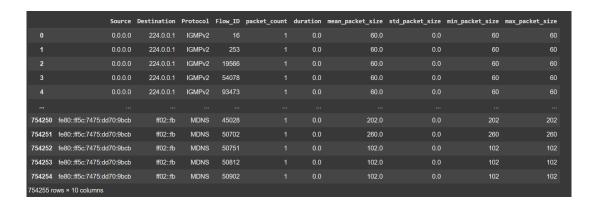


Рис. 4: Пример агрегированных потоков

5 Архитектура вариационного автоэнкодера (VAE)

Для решения задачи выделения скрытых признаков и обнаружения аномалий была реализована и обучена модель вариационного автоэнкодера (VAE).

Структура модели

Модель состоит из двух основных частей: энкодера и декодера, объединённых в один класс 'VAE'.

- Входной слой: размерностью D, соответствующей числу признаков аггрегированного потока.
- Скрытый слой энкодера: линейное преобразование $\mathbb{R}^D \to \mathbb{R}^{256}$ с активацией ReLU
- Выход энкодера: два линейных слоя, выдающие параметры латентного распределения:
 - $-\mu$ вектор средних значений;
 - $-\log\sigma^2$ логарифм дисперсий (для обеспечения положительности).
- Reparameterization trick: используется для генерации латентной переменной z по формуле:

$$z = \mu + \epsilon \cdot \exp(0.5 \cdot \log \sigma^2), \quad \epsilon \sim \mathcal{N}(0, I)$$

- Декодер: последовательность слоёв:
 - $-\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^{256}$ скрытый слой декодера с ReLU;
 - $\mathbb{R}^{256} \to \mathbb{R}^D$ выходной слой, восстанавливающий исходные признаки.

Функция потерь

Общая функция потерь состоит из двух компонентов:

• Ошибка реконструкции — среднеквадратичная ошибка между исходными и восстановленными признаками:

$$\mathcal{L}_{\text{recon}} = \text{MSE}(x, \hat{x})$$

• Дивергенция Кульбака—Лейблера между аппроксимирующим распределением q(z|x) и стандартным нормальным распределением p(z):

$$\mathcal{L}_{KL} = -\frac{1}{2} \sum \left(1 + \log \sigma^2 - \mu^2 - \sigma^2 \right)$$

Итоговая функция потерь:

$$\mathcal{L} = \mathcal{L}_{\rm recon} + \mathcal{L}_{\rm KL}$$

Применение и обучение

Модель обучалась на нормализованных потоках с размерностью признакового пространства D=6. Размерность латентного пространства выбрана равной 2 — это позволяет не только выделить ключевые вариации в данных, но и визуализировать латентные кластеры.

Обучение проводилось в течение 20 эпох с использованием оптимизатора Adam (скорость обучения 10^{-4}). Для оценки качества модели использовалась ошибка реконструкции как на тренировочной, так и на тестовой выборках.

Полученные латентные представления использовались в дальнейшем для кластеризации с помощью KMeans, что позволило выделить группы, потенциально содержащие аномалии.

6 Обучение вариационного автоэнкодера (VAE)

Для понижения размерности и выявления скрытых признаков был применён вариационный автоэнкодер (VAE). Он обучается восстанавливать входные потоки и при этом извлекает скрытое (латентное) представление потока.

Модель обучалась в течение 15 эпох. Ниже представлены значения функции потерь (loss):

```
Epoch 1, Training loss: 2.891848664990626
Epoch 2, Training loss: 2.1824097653273493
Epoch 3, Training loss: 1.9061221151519567
Epoch 4, Training loss: 1.6748860721988603
Epoch 5, Training loss: 1.7139162226431073
Epoch 6, Training loss: 1.5286742791067809
Epoch 7, Training loss: 1.5056846142392606
Epoch 8, Training loss: 1.4688016753895208
Epoch 9, Training loss: 1.446806707719341
Epoch 10, Training loss: 1.4204069399684667
Epoch 11, Training loss: 1.4115723777068778
Epoch 12, Training loss: 1.4226338535482064
Epoch 13, Training loss: 1.3979479812569917
Epoch 14, Training loss: 1.3821927738785744
Epoch 15, Training loss: 1.3736864349916578
Epoch 16, Training loss: 1.3683545062430202
Epoch 17, Training loss: 1.3584470578841865
Epoch 18, Training loss: 1.3810229282910005
Epoch 19, Training loss: 1.3487738014580681
Epoch 20, Training loss: 1.3698675253158434
Test loss: 1.3189001246988774
```

Рис. 5: Процесс обучения VAE

7 Кластеризация латентных признаков (KMeans)

После обучения VAE были извлечены латентные вектора mu и выполнена кластеризация методом KMeans с числом кластеров k=3.

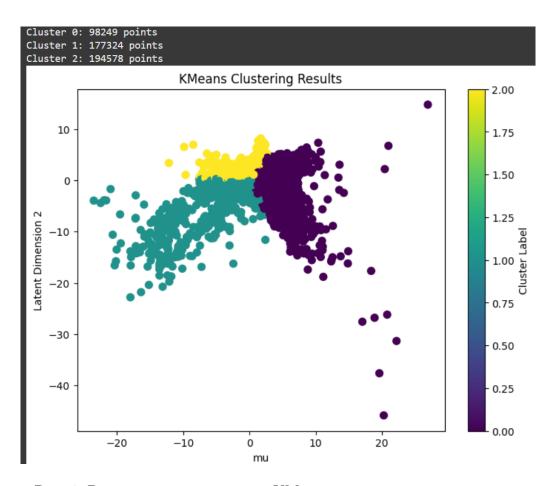


Рис. 6: Результат кластеризации KMeans в латентном пространстве

Выделены 3 кластера, каждый из которых соответствует различным типам поведения трафика. Наибольшее число потоков наблюдается в кластере 2 (более 190 тыс. записей).

8 Обнаружение аномалий через ошибку реконструкции

Вариационный автоэнкодер позволяет не только выделить латентные признаки, но и измерить точность реконструкции потока. Чем больше ошибка реконструкции — тем более вероятна аномалия.

Был выбран порог ошибки реконструкции, превышение которого интерпретировалось как аномалия:

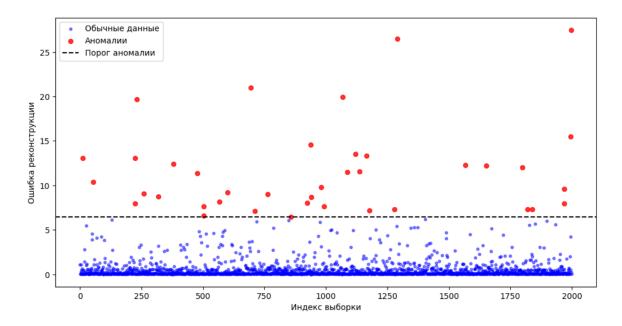


Рис. 7: Разделение на обычные и аномальные данные по ошибке реконструкции. В качестве порога подбирались $\mu+3\sigma$ - среднее от всех ошибок реконструкции, стандартное отклонение при реконструкции, соответственно.

9 Сравнение характеристик аномалий

20	обычных ,	данных:						20							
	Source	Destination	Protocol	Flow_ID	packet_count	duration		20 ан	омальных	данных:					
58	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	50572		0.0									
59	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	52330		0.0			Source	Destination	Protocol	Flow TD	packet count	duration	\
60	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	53013		0.0		319		188.44.42.23		2928	1		`
61	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	54010		0.0		380		188.44.42.23		8133	2		
62	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	55278		0.0		477	1.0.0.1			16622	2		
63	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	56953		0.0		502	1.0.0.1	188.44.42.23	DNS	17233	1	0.000000	
64	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	57792		0.0		503	1.0.0.1	188.44.42.23	DNS	17276	2	0.003610	
65	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	58613		0.0		567	1.0.0.1	188.44.42.23	DNS	18094	1	0.000000	
66	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	63202		0.0		599	1.0.0.1	188.44.42.233	DNS	18937	1	0.000000	
67	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	68923		0.0		695	1.0.0.1	188.44.42.233	DNS	23825	1	0.000000	
68	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	71536		0.0		711	1.0.0.1	188.44.42.23	DNS	25221	2	0.001299	
69	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	71737		0.0		763	1.0.0.1	188.44.42.23	DNS	28269	2	0.003906	
70	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	73729	1	0.0		858		188.44.42.23		34185	12		
71	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	74311		0.0		923	1.0.0.1			34883	3		
72	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	74880		0.0		939	1.0.0.1	188.44.42.23		35644	1		
73	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	78534		0.0		940		188.44.42.23		35645	2		
74	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	79046	1	0.0		981		188.44.42.23		40838	1		
75	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	80215		0.0		993		188.44.42.23		51739	3		
76	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	80273	1	0.0		1068	1.0.0.1	188.44.42.23		68637	1		
77	0.0.0.0	224.0.0.1	IGMPv3	80799		0.0		1088 1119	1.0.0.1			75356 75985	1 2		
									1.0.0.1	188.44.42.233 188.44.42.233		76797	1		
	mean_pa		:d_packet_		_packet_size	max_packet		1130	1.0.0.1	100.44.42.23	DNS	/0/3/	_	0.000000	
58		60.0		0.0	60		60		mean nac	ket size std	nacket size	min na	cket size ma	v nackat siz	_
59		60.0		0.0	60		60	319		6.000000	0.000000		126	12	
60		60.0		0.0	60		60	380		4.500000	12.020815		96	11	
61		60.0		0.0	60		60	477		5.000000	8.485281		109	12	
62		60.0		0.0	60		60	502	61	2.000000	0.000000	,	612	61	2
63		60.0		0.0	60		60	503	16	2.500000	74.246212		110	21	5
64		60.0		0.0	60		60	567	61	2.000000	0.000000		612	61	2
65		60.0		0.0	60		60	599	15	2.000000	0.000000		152	15	2
66		60.0		0.0	60		60	695	14	7.000000	0.000000		147	14	7
67		60.0		0.0	60		60	711	14	6.000000	7.071068		141	15	1
68		60.0		0.0	60		60	763		1.500000	2.121326		160	16	
69		60.0		0.0	60		60	858		1.250000	230.647754		102	78	
70		60.0		0.0	60		60	923		2.333333	28.023799		101	15	
71		60.0		0.0	60		60	939		5.000000	0.00000		175	17	
72		60.0		0.0	60		60	940		5.500000	14.849242		145	16	
73 74		60.0 60.0		0.0	60 60		60 60	981		7.000000	0.000000		127	12	
				0.0				993		9.333333	3.785939		155	16	
75 76		60.0 60.0		0.0 0.0	60 60		60 60	1068 1088		8.000000 8.000000	0.000000 0.000000		128 128	12 12	
76 77		60.0		0.0 0.0	60		60	1119		3.500000	0.707107		128	12	
//		60.0		0.0	- 60		60	1119		3.500000 2.000000	0.000000		132	13	
								1136	13	2.000000	0.000000	<i>'</i>	132	13	~

Рис. 8: Сравнение обычных и аномальных потоков: распределение признаков

Из таблиц видно, что аномальные потоки чаще всего используют протокол DNS и имеют значительное отклонение в размерах пакетов и продолжительности по сравнению с обычными.

10 Определение оптимального числа эксцессов

Для повышения точности детектирования превышений порогов был реализован подбор оптимального количества эксцессов — наблюдаемых выбросов — с наименьшей ошибкой при аппроксимации интервалов между превышениями экспоненциальным распределением.

```
1 model = PoT(data)
2 count_excess = [20, 50, 100, 200, 500, 1000, 2000, 50000, 10000, 50000]
3 for c_e in count_excess:
4    model.fit(n_thresholds = 500, count_excess=c_e, yscale=False)
```

Рис. 9: обучение РоТ для разного допустимого значения эксцессов

11 Анализ интервалов между превышениями

Временные интервалы между событиями превышения порога были рассчитаны и протестированы на соответствие экспоненциальному распределению. Это позволило формализовать модель появления редких экстремальных событий во времени. Ошибка при подгонке разностей моментов считается с помощью SSE (Sum of Squared Errors).

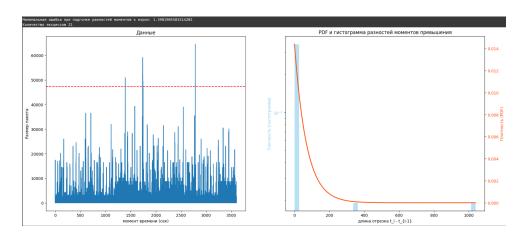


Рис. 10: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 1.3981905581514202. Количество эксцессов 21

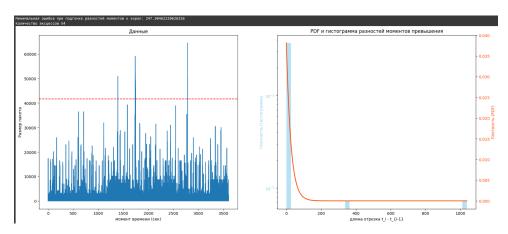


Рис. 11: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 247.30462220626256. Количество эксцессов 54

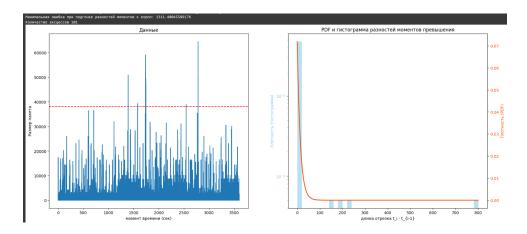


Рис. 12: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 1311.40045589176. Количество эксцессов 101

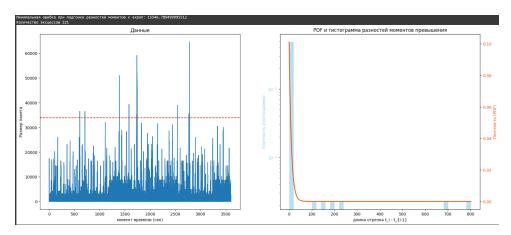


Рис. 13: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 15546.789499995512. Количество эксцессов 221

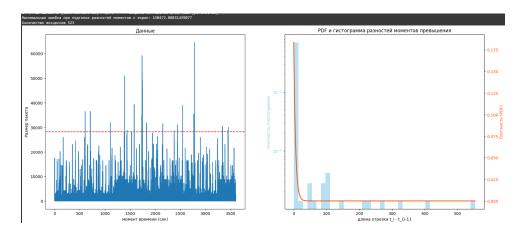


Рис. 14: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 150472.08831439077. Количество эксцессов 523

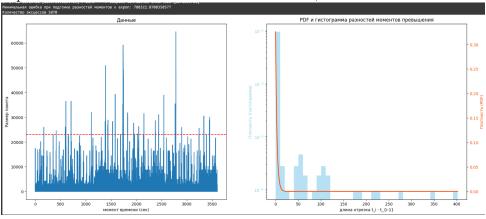


Рис. 15: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 788322.8708358577. Количество эксцессов 1070

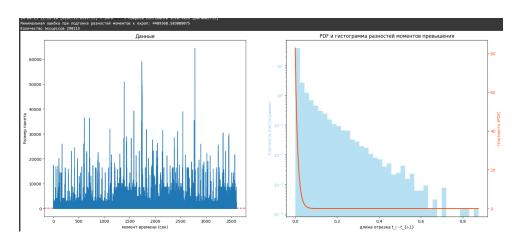


Рис. 16: Минимальная ошибка при подгонке разностей моментов к expon: 4489368.583088075. Количество эксцессов 298215

12 Вариационный автоэнкодер с нормализующими потоками (VAE + NF)

Для повышения гибкости аппроксимации латентного пространства вариационного автоэнкодера (VAE) была реализована модель с нормализующими потоками (Normalizing Flows). Такой подход позволяет заменить стандартное гауссовское аппроксимационное распределение q(z|x) на более сложное, трансформируя базовую латентную переменную z_0 через последовательность обратимых функций:

$$z_K = f_K \circ f_{K-1} \circ \ldots \circ f_1(z_0)$$

Каждая функция f_k представляет собой простой, но дифференцируемый и обратимый оператор, в данной работе выбранный как **Planar Flow**. Его формула имеет вид:

$$z' = z + u \cdot \tanh(w^T z + b)$$

где $u, w \in \mathbb{R}^d$, $b \in \mathbb{R}$ — обучаемые параметры. Якобиан данной трансформации имеет простой аналитический вид, что позволяет вычислять логарифм детерминанта для корректного учёта плотности при обучении:

$$\log \left| \det \left(\frac{\partial f(z)}{\partial z} \right) \right|$$

Таким образом, модифицированный вариационный автоэнкодер максимизирует расширенный вариационный нижний предел (ELBO):

$$\mathcal{L}(x) = \mathbb{E}_{q(z_K|x)}[\log p(x|z_K)] - D_{\mathrm{KL}}(q(z_K|x)||p(z)) + \sum_{k=1}^K \log \left| \det \left(\frac{\partial f_k}{\partial z_{k-1}} \right) \right|$$

Применение к сетевым потокам

Модель была обучена на агрегированных сетевых потоках 'flows $_df$ ', :

- packet count количество пакетов в потоке;
- duration продолжительность потока;
- mean, std, min, max размера пакетов.

После стандартизации данных модель обучалась в течение 50 эпох. Для декодирования использовалась симметричная архитектура с одним скрытым слоем. В латентной переменной использовалось 10 измерений и 4 слоя нормализующих потоков.

Реконструкция потоков позволила вычислить ошибку восстановления (reconstruction error), на основе которой и проводилась детекция аномалий: потоки с ошибкой выше 99-го процентиля считались аномальными.

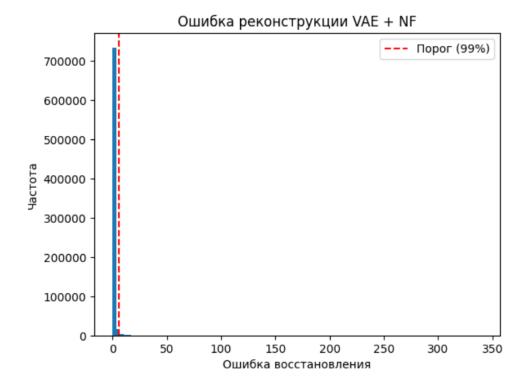


Рис. 17: Гистограмма ошибок реконструкции VAE+NF, красной линией — 99-й перцентиль

13 Выводы и обсуждение результатов

В ходе работы была проведена аналитика сетевого трафика, в рамках которой реализованы следующие этапы:

- Загрузка и исследование исходных сетевых данных;
- Преобразование пакетов в агрегированные потоки;
- Обучение вариационного автоэнкодера (VAE) и кластеризация в латентном пространстве;
- Выявление аномалий по ошибке реконструкции;
- Применение методов анализа экстремальных значений: РОТ;
- Формализация событийной модели на основе интервалов между эксцессами.
- Обучение модели VAE + NF

14 Заключение

В ходе данной работы данные были разделены на несколько групп с использованием латентного пространства, полученного из вариационного автоэнкодера (VAE), и последующей кластеризации методом KMeans. Наименее многочисленный кластер, как правило, может свидетельствовать о наличии аномальных наблюдений в выборке.

Также к исходным данным был применён метод Peak Over Threshold (POT), основанный на теории экстремальных значений. Однако, анализ графиков и числовых характеристик показал, что интервалы между моментами превышения порога не поддаются надёжному аппроксимированию экспоненциальным распределением, что, возможно говорит о неприменимости модели к исходным данным.

Дополнительно была реализована модель VAE с нормализующими потоками (VAE + NF), как предложено в статье [2]. Аномальными считались те потоки, чья ошибка реконструкции превышала 99-й процентиль.

Список литературы

- [1] А. К. Горшенин, В. Ю. Королёв. Определение экстремальности объемов осадков на основе метода превышения порогового значения. Информатика и её применения, 2018, том 12, №4, стр. 16–24.
- [2] Kingma, D. P., Rezende, D. J., Mohamed, S., Welling, M. Variational Inference with Normalizing Flows. Proceedings of the 32nd International Conference on Machine Learning, 2015.
- [3] Xu, H., Chen, W., Zhao, N., Li, Z., Bu, J., Li, Z., Liu, Y., Zhao, Y., Pei, D. Unsupervised Anomaly Detection via Variational Auto-Encoder for Seasonal KPIs in Web Applications. Proceedings of the 2018 World Wide Web Conference (WWW '18), pp. 187–196.

DOI: 10.1145/3178876.3185996

[4] Adnan. Training a Variational Autoencoder for Anomaly Detection Using TensorFlow. Analytics Vidhya, 2023.